

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載
 【部門区分】第 2 部門第 4 区分
 【発行日】平成28年9月23日 (2016.9.23)

【公開番号】特開2015-33795(P2015-33795A)
 【公開日】平成27年2月19日 (2015.2.19)
 【年通号数】公開・登録公報2015-011
 【出願番号】特願2013-165586(P2013-165586)
 【国際特許分類】

B 4 1 J 2/44 (2006.01)

G 0 2 B 26/10 (2006.01)

H 0 4 N 1/113 (2006.01)

【F I】

B 4 1 J 3/00 M

G 0 2 B 26/10 B

H 0 4 N 1/04 1 0 4 A

【手続補正書】
 【提出日】平成28年8月4日 (2016.8.4)
 【手続補正 1】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 0 2 2
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0 0 2 2】

中間転写ベルト 1 0 7 上に重ね合わせて形成された、4 色のトナーから成るトナー像は、中間転写ベルト 1 0 7 の周面の移動に伴って、二次転写バイアスローラ 1 1 2 と中間転写ベルト 1 0 7 との間の二次転写ニップ部へ搬送される。中間転写ベルト 1 0 7 上に形成されたトナー像が二次転写ニップ部に搬送されるタイミングに合わせて、給紙カセット 1 1 5 から記録紙が二次転写ニップ部へ搬送される。二次転写ニップ部では、中間転写ベルト 1 0 7 上に形成されているトナー像が、二次転写バイアスローラ 1 1 2 によって印加される転写バイアスの作用によって、記録紙上に転写される（二次転写）。

【手続補正 2】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 0 4 3
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0 0 4 3】

ポリゴンモータ制御部 4 0 8 は、CPU 4 0 1 からの指示に応じて、モータドライバ 4 0 9 に対して加速信号または減速信号を出力することで、ポリゴンミラー 2 0 4 の回転速度を制御する。ポリゴンモータ 4 0 7 は、ポリゴンミラー 2 0 4 を回転駆動させるモータである。モータドライバ 4 0 9 は、ポリゴンモータ制御部 4 0 8 から出力される加速信号または減速信号に従ってポリゴンモータ 4 0 7 の回転を加速または減速させる。

【手続補正 3】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 0 4 4
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0 0 4 4】

ポリゴンモータ 4 0 7 は、ポリゴンミラー 2 0 4 の回転速度に比例した周波数信号を発

生させる周波数発電機（F G : Frequency Generator）方式を採用した速度センサ（図示せず）を備える。ポリゴンモータ407は、ポリゴンミラー204の回転速度に応じた周波数のF G 信号を速度センサによって発生させ、ポリゴンモータ制御部408に出力する。ポリゴンモータ制御部408は、ポリゴンモータ407から入力されるF G 信号の発生周期を測定し、測定したF G 信号の発生周期が所定の目標周期に達すると、ポリゴンミラー204の回転速度が所定の目標回転速度に達したと判定する。このように、ポリゴンモータ制御部408は、C P U 401からの指示に応じて、フィードバック制御によりポリゴンミラー204の回転速度を制御する。なお、C P U 401も、ポリゴンモータ407から出力されたF G 信号をポリゴンモータ制御部408を介して受信することで、ポリゴンミラー204の回転速度を判定できる。

【手続補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0063

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0063】

以下では、本発明の具体的な実施例として実施例1～4について説明する。実施例1～4では、2つの動作モードによるB D 間隔測定を実行する。B D 間隔測定モード1（モード1）によるB D 間隔測定は、画像形成ジョブの入力による画像形成を開始する前の非画像形成期間に実行される動作である。B D 間隔測定モード2（モード2）によるB D 間隔測定は、画像形成ジョブの実行開始後、記録紙に対する画像形成期間と次の記録紙に対する画像形成期間との間の非画像形成期間に実行される動作である。なお、以下の実施例では、一例として、光源201は32個の発光素子を備えるものとする（即ち、 $N = 32$ とする）。

【手続補正5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0089

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0089】

S 136では、図16に示す手順に従って、B D 間隔測定モード2によるB D 間隔測定を実行する。C P U 401は、図16に示すS 141～S 147では、B D 間隔測定モード1によるB D 間隔測定におけるS 121～S 127（図13）と同様の処理を実行する。これにより、S 147で、C P U 401は、B D 間隔測定の測定結果に相当するカウント値（測定値）C s をメモリ406に格納し、処理をS 148に進める

【手続補正6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0106

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0106】

（B D 間隔測定モード2）

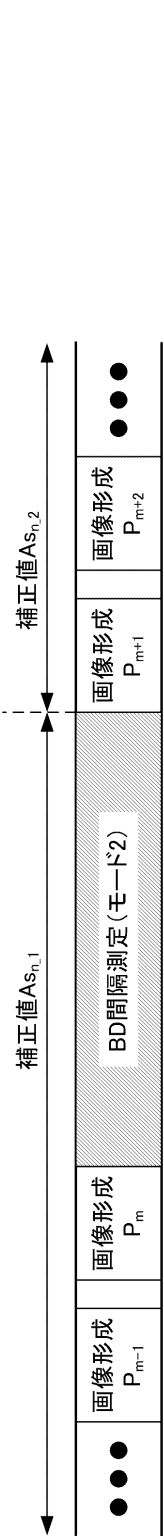
次に、図19（a）を参照して、本実施例に係る、B D 間隔測定（モード2）の実行タイミングについて説明する。本実施例では、C P U 401は、実施例1と同様、記録紙カウンタがMに達するごとに、B D 間隔測定（モード2）を実行する。C P U 401は、B D 間隔測定を実行するタイミングに相当する非画像形成期間に、所定の第1の回数（実施例1と同様、一例として1000回に設定する。）だけB D 間隔測定を繰り返し実行した後に、再び記録紙へ画像形成を実行する。

【手続補正7】

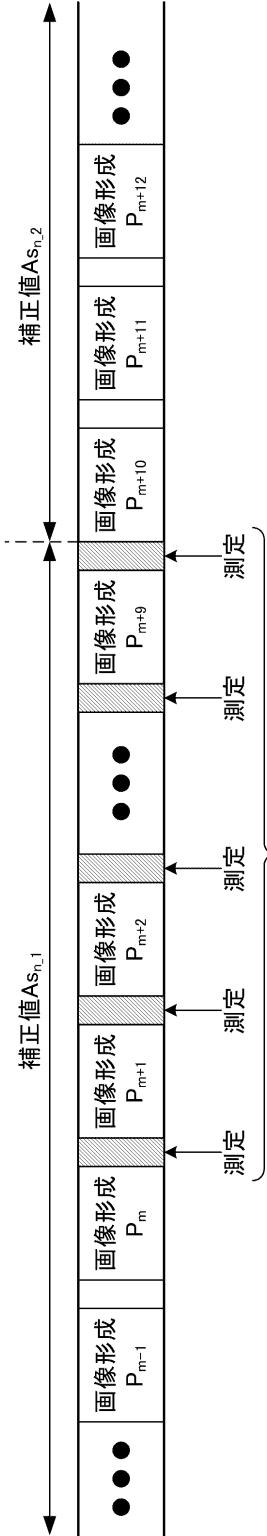
【補正対象書類名】図面

【 図 1 】





(a)



(b)